



Un projet étudiant : des mains pour Poppy Torso ! Utilisation de la plateforme Poppy pour un projet étudiant

Kelian Schindowsky

► To cite this version:

Kelian Schindowsky. Un projet étudiant : des mains pour Poppy Torso ! Utilisation de la plateforme Poppy pour un projet étudiant. 2017. hal-01660841

HAL Id: hal-01660841

<https://hal.inria.fr/hal-01660841>

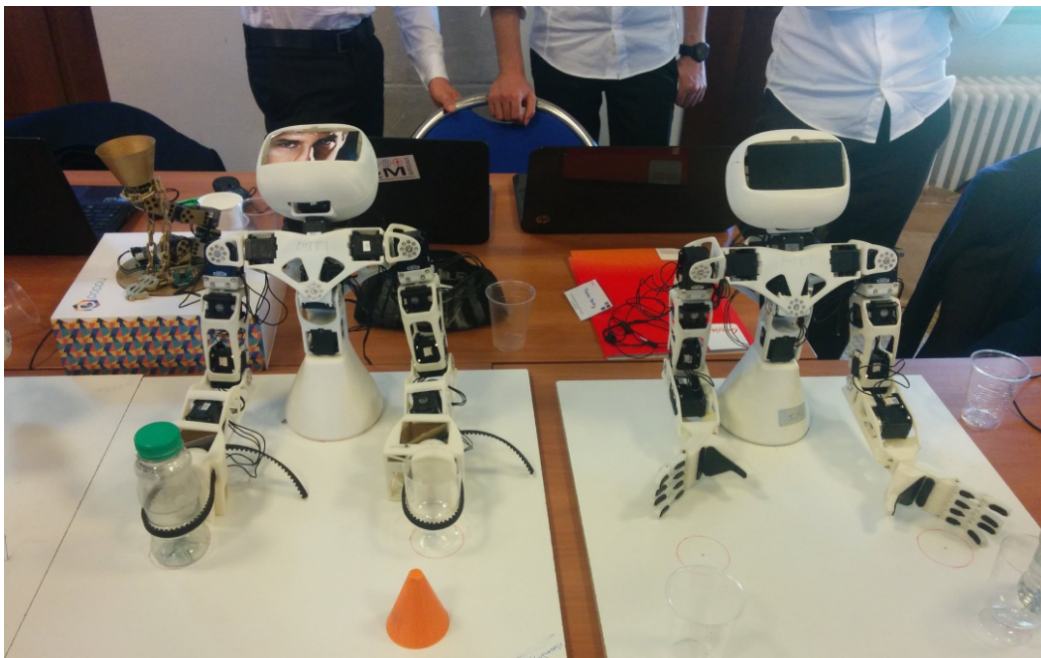
Submitted on 11 Dec 2017

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.



Un projet étudiant : des mains pour Poppy Torso !



Utilisation de la plateforme Poppy pour un projet étudiant

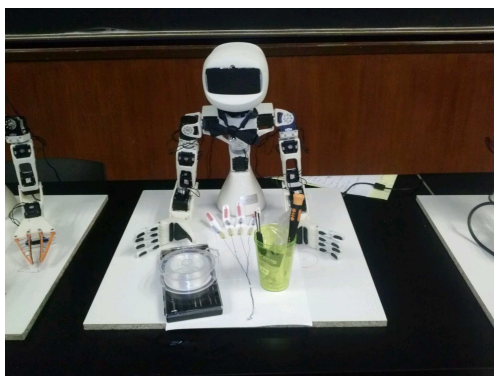
Les élèves de Bachelor 2 de technologie (2 ans après le bac STI2D) ont une centaine d'heures THEMA, répartie en 9 semaines de 9h au premier semestre et 4 semaines de 6h au deuxième semestre. Les séances THEMA permettent aux élèves d'acquérir des savoirs et savoir-faire dans différentes disciplines : conception, CAO, fabrication (dont fabrication 3D), matériaux, mécanique, production, conduite de projet, base de données, veille bibliographique, documentation et programmation Python.

Les robots Poppy Torso ont servi de « fil rouge » pour l'activité THEMA du Bachelor (Ensam Bordeaux-Talence), qui s'inscrit dans le cadre de la pédagogie par projet, dans les différentes matières concernées.

Le thème de cette 1^{re} édition portait sur « l'adaptation d'un dispositif préhenseur sur Poppy Torso ».

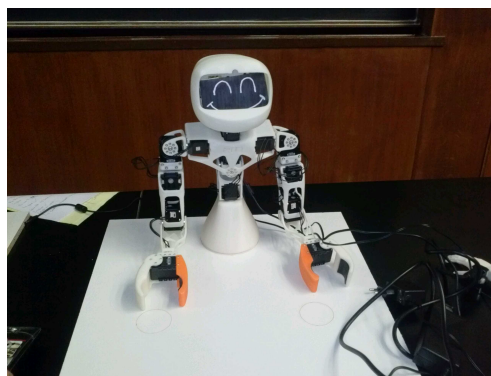
4 robots **Poppy Torso** modifiés par les élèves du **campus de Bordeaux-Talence** se sont affrontés dans le grand amphi. Une compétition d'un nouveau genre comprenant des figures libres et des figures imposées. Le jury composé d'enseignants, de personnels du campus et de **chercheurs de l'INRIA** a évalué les différents projets selon 3 critères : leurs qualités, leur créativité et leur originalité.

Voici les quatres robots présentés :



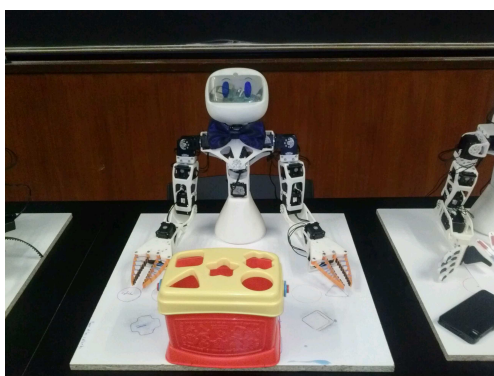
Poppy JLMC

Jon BIDART, Louis MOREL, Mickaël
AUDUREAU, Clément CAZAUTETS



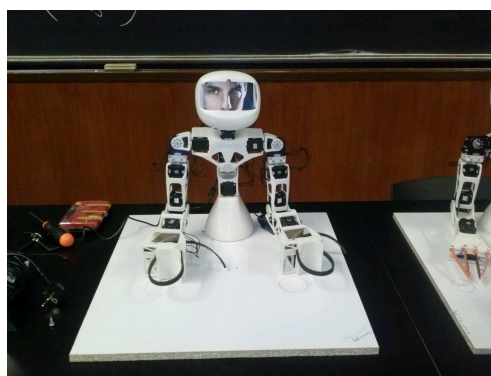
Poppy Fifty Fifty

Julie DELCAN, Camille POTTIER
BONNET, Florian BOURDERES,
Clément TURPAIN, Grégory MOINAIN,
Yvain TEA



Poppy et les cafards

Tom LOPEZ, Robin GENTY, Thomas
BOULEZ, Arthur LANGLOIS



Poppy ImPoppy

Maria CORDERO, Arnaud PLANTADE,
Clément DANCAUSSE, Martin JANY,
Bryan DUMAIL, Sébastien
BOURGEOIS

Voici une émission digne de « C'est pas sorcier » réalisé par un groupe d'étudiant (avec petite introduction leur enseignant, Jean-Luc Charles) ainsi qu'une démonstration du célèbre Haka effectué par les robots :

Poppy dans l'enseignement supérieur | RoboEduc16 | Jean-...



4+Solutions+++Haka



Afin d'en savoir plus, nous avons créé [une page pour cette activité](#) ! Elle reprend toutes les informations et modalités pédagogiques du projet. Vous y retrouverez également toutes les ressources utiles, généreusement fournies par l'ENSAM de Talence.

La deuxième édition demandera aux étudiants de travailler en mode collaboratif afin de réaliser une plateforme mobile pour que Poppy Torso puisse se déplacer. La suite au prochain épisode :-).

Crédit : ENSAM Talence, Jean-Luc Charles

Rédigé par Kelian Schindowsky

A PROPOS

[Le projet Poppy](#)
[Communiqué de presse](#)
[Les partenaires](#)
[Mentions légales](#)

COMMUNAUTÉ

[Contribuer](#)
[Blog](#)
[Témoignages](#)
[Forum](#)

RESSOURCES

[Obtenir un kit Poppy Ergo Jr](#)
[Poppy Ergo Jr](#)
[Aide](#)

PLATEFORMES

[GitHub](#)
[Visualisateur Web Poppy Ergo Jr](#)
[Simulateur V-rep](#)



Copyright © 2017 Inria